EUROPEAN PATENT OFFICE

Patent Abstracts of Japan

PUBLICATION NUMBER

06137415

PUBLICATION DATE

17-05-94

APPLICATION DATE

23-10-92

APPLICATION NUMBER

04285900

APPLICANT: MHI SAGAMI HIGHTECH KK;

INVENTOR:

SHIMADA EIHIKO;

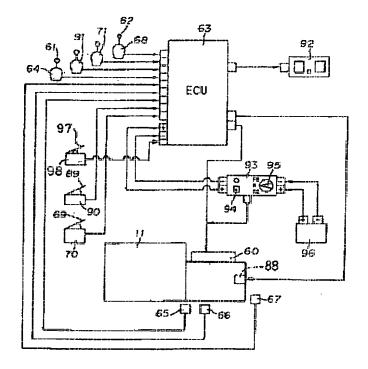
INT.CL.

F16H 61/00 // F16H 59:04 F16H 59:44

TITLE

STARTING CONTROL DEVICE FOR

TRANSMISSION



ABSTRACT :

PURPOSE: To prevent occurrence of seizure of a brake and engine stall by still operating a parking brake when a transmission lever is shifted from a parking range to a running range, and automatically release the parking brake when a starting condition is effected.

CONSTITUTION: An electronic control unit (ECU) 63 receives detected signals from a foreward/back changeover lever switch 64, an engine speed sensor 65, a shift position sensor 63, an accelerator opening sensor 70, and a foot brake switch 98. Required control signals based on the respective detected signals are output to a hydraulic control device 60, for controlling supply/discharge of pressure oil in respect to a clutch or a brake of a transmission. When a parking brake starting is controlled, a parking brake 8 is operated and a transmission lever 62 is shifted to a running range. In the case that an accelerating pedal 69 is operated and an engine speed of an internal combustion engine 11 is varied by more than a specified value, a release signal is output to the parking brake 88 at the first time.

COPYRIGHT: (C)1994,JPO&Japio

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出頗公開番号

特開平6-137415

(43)公開日 平成6年(1994)5月17日

(51)Int.CL ⁵	識別記号	庁内整選番号	FI	技術表示箇所
F16H BJ/00		8009-3J		
#F16H 59:04		8009-3 J		
59: 44		8009-3J		

審査請求 未請求 請求項の数1(全 22 頁)

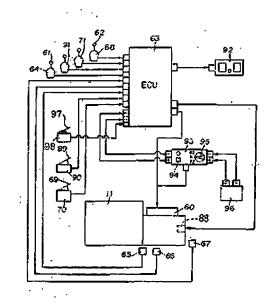
		000006208 三菱重工柴株式会社		
平成 4 年(1992)10月23日	東京都千代田区丸の内二丁目 5番 1 号 (71)出限人 000103035			
		エム・エイチ・アイさがみハイテック株式 会社 神奈川県相模原市田名3000香地		
	(72) 発明者	族辺		
	(74)代理人	弁理士 光石 俊郎 (外1名)		
	平成 4 年(1992)10月23日	(71)出 原 人 (72)発明者		

(54) 【発明の名称 】 変速機の発進制御装置

(57)【要約】

【目的】 ブレーキの焼き付きを回避すると共に発造録 作が容易な変速機の発進制御装置を提供する。

【構成】 車退センサ67及びアクセル開度センサ70 等や変速レバー62からの信号に基づきクラッチ20. 26及びプレーキ35,38,43,48,55.56 に対する選択的な圧油の給排を制御して所定の変速段を 達成し得るECU63を具えたダイレクトパワーシフト トランスミッションにおいて、前記変速レバー62にパ ーキングブレーキ88と連動するPレンジを設けると共 に、前記ECU63にフットブレーキスイッチ98等の 発進状態検出手段からの信号に基づいて前記パーキング ブレーキ88の作動を制御する機能を付加した。



(2)

【特許請求の範囲】

【請求項1】 入力輪繼が機関の出力軸に直結状態とな った複数組の遊星歯車機構と、これら遊星歯車機構を構 成する回転要素に組み付けられた複数の摩擦係合要素 と、運転者の操作により選択され且つ所望の変速段位置 に切り換え得る手動変速位置と車両の走行状態に応じて 自動的に変速段が切り替わる自動変速位置とが設定され た変速レバーと
前記車両の走行状態を検出する走行状 應負出手段と、この走行状態検出手段及び前記変速レバ ーからの信号に基づき前記摩察係合要素に対する選択的 10 る二つのクラッチ109,110に対して圧抽の給排を切り換 な圧油の給鲱を制御して所定の変速段を達成し得る電子 制御ユニットとを具えたダイレクトパワーシフトトラン スミッションにおいて、前記変速レバーにパーキングブ レーキと連動するパーキングレンジを設けると共に、車 両の発道状態を検出する発進状態検出手段を設け、かつ 前記電子制御ユニットは前記発進状態検出手段からの信 号に基づいて前記パーキングプレーキの作動を副御する 機能が組み込まれていることを特徴とする変速機の発道 制御装置。

1

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、入力軸端が機関の出力 軸に直結状態となり且つ複数組の遊星歯車機構を構成す る回転要素に組み付けられた摩擦係合要素に対する係合 操作を抽圧を介して選択的に行うことより、所望の変速 段を達成するようにしたダイレクトパワーシフトトラン スミッションの発進制御装置に関する。

[0002]

【従来の技術】モータグレーダや自走式スクレーバ(モ ータスクレーバ),ブルドーザ,車輪式トラクタショベル 30 しまう虞があった。 (ホイールローダ)等の建設土木機械。 或いは荷役機械 であるフォークリフトトラックやストラドルキャリヤ等 の産業車両に搭載される変速機は、本来の作業用の極機 低退領域から一般道路を走行するための通常の走行速度 までの変速領域をカバーする必要があるため、一般には 6段~8段の変速段を前後進共に有している。

【0003】上述した建設土木機械や産業車両等に搭載 される変速機は、非常に多くの変速段を有するため、そ のコンパクト化及び変速操作の容易性等を目的として、 特開昭62-255621号公報等で開示されたダイレ 40 クトパワーシフトトランスミッション(以下、とれをD PSと呼称する)が採用されている。とのDPSは、入 力軸端がトルクコンバータ等の流体継手を介することな く機関の出力軸に直結状態となった複数組の遊星動車機 機を構成する回転要素にそれぞれクラッチやブレーキ等 の摩擦係合要素を組み付け、これら摩擦係合要素に対す る選択的な圧油の給排を電気的に制御することにより、 遊星歯草機構の任意の回転要素を変速機入力軸に連結し たり、或いは変速機ケーシングに対して固定し、運転者

対応して変速比の切替えを行うようにしたものである。 【0004】とのような従来のDPSにおける油圧制御 回路の概念を表す図21に示すように、油ポンプ101か ろの圧油を導く油路102には、変速用の摩擦係合要素で ある複数(図示例では四つ)のブレーキ103,104,105,10 6に対する圧油の給排を制御する方向制御弁197が接続し ており、この方向制御弁107を介して袖ボンブ101からの 圧油が供給される抽路198には、前進段或いは後進段を それぞれ達成する前進用及び後進用の摩擦係合要素であ える前後道切換弁111が減圧弁112を介して接続してい

【0005】この減圧弁112は、クラッチ199.116に対す る係合タイミングをブレーキ103~106の係合タイミング よりも遅らせることにより、変速時に発生するショック を緩和するためのものであり、変速操作の際には二つの クラッチ109.110のうちの係合中の方から圧油を一時的 に抜き、この状態でブレーキ103~106に対する遵釈的な 袖圧の給鲱を行い、これと同時に一時的に抜かれていた 20 圧油を減圧弁112を介して二つのクラッチ109,110側に再 び供給して元の状態に戻すようにしている。

[0006]

【発明が解決しようとする課題】ところで、従来のDP Sを搭載したモータグレータ等のブレーキには、フット ブレーキとパーキングブレーキとがあり、変速レバーを 中立位置にしてパーキングブレーキスイッチを押すと変 速機内部に設置してあるパーキングブレーキ機構が働く ようになっている。そのため、パーキングブレーキを入 れたまま走行することがあり、ブレーキを焼き付かせて

【0007】また、坂道発進の際は、フットブレーキと インチングペダルを踏み、パーキングブレーキをはずし て変退レバーを1または2遠に入れ、フットブレーキか **らアクセルペダルへ足を瞎み変え、インチングペダルと** アクセルペダルの踏み加減を調整し 所謂半クラッチ状 態を作り出して行っていた。そのため、操作が非常に難 しく、エンストさせたり車両を後退させてしまうことが あった。

[0008]

【課題を解決するための手段】前記課題を解決するため の本発明の構成は、入力軸端が機関の出力軸に直結状態 となった複数組の遊星歯車機構と、これら遊星舶車機構 を構成する回転要素に組み付けられた複数の摩擦係合要 素と、運転者の操作により選択され且つ所塑の変速段位 置に切り換え得る手動変速位置と車両の走行状態に応じ て自動的に変速段が切り替わる自動変速位置とが設定さ れた変速レバーと、前記車両の走行状態を検出する走行 状態検出手段と、この走行状態検出手段及び前記変速レ バーからの信号に基づき前記摩擦係合要素に対する選択 の操作に基づいて選択される変速レバーの変速段位置に 50 的な圧油の給排を制御して所定の変速段を達成し得る電

(2)

特関平6-

2

【特許請求の範囲】

【請求項1】 入力輔端が機関の出力軸に直結状態とな った複数組の遊星歯草機構と、これら遊星歯草機構を標 成する回転要素に組み付けられた複数の摩擦係合要素 と、運転者の操作により選択され且つ所望の変速段位置 に切り換え得る手動変速位置と車両の走行状態に応じて 自動的に変速段が切り替わる自動変速位置とが設定され た変速レバーと、前記車両の走行状態を検出する走行状 懲役出手段と、この走行状態検出手段及び前記変速レバ ーからの信号に基づき前記摩擦係合要素に対する選択的 10 な圧油の給鲱を制御して所定の変速段を達成し得る電子 制御ユニットとを具えたダイレクトパワーシフトトラン スミッションにおいて、前記変速レバーにパーキングブ レーキと連動するパーキングレンジを設けると共に、車 画の発進状態を検出する発進状態検出手段を設け、かつ 前記電子制御ユニットは前記発進状態検出手段からの信 号に基づいて前記パーキングブレーキの作動を制御する 機能が組み込まれていることを特徴とする変速機の発進 制御装置。

1

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、入力軸端が機関の出力 軸に直結状態となり且つ複数組の遊星歯草機構を構成す る回転要素に組み付けられた摩擦係合要素に対する係合 操作を袖圧を介して選択的に行うことより、所望の変速 段を達成するようにしたダイレクトバワーシフトトラン スミッションの発進制御装置に関する。

[0002]

【0003】上述した建設土木機械や産業車両等に搭載される変速機は、非常に多くの変速段を有するため、そのコンパクト化及び変速操作の容易性等を目的として、 特開昭62-255621号公銀等で開示されたダイレ 対応して変速比の切替えを行うようにした。 【0004】とのような従来のDPSには 回路の概念を表す図21に示すように、 ちの圧抽を導く油路102には、変速用の厚 ある複数(図示例では四つ)のブレーキ: 6に対する圧抽の給排を制御する方向制能 ており、この方向制御弁107を介して抽力 圧油が供給される抽路108には、前進段頭 それぞれ達成する前進用及び後進用の摩 る二つのクラッチ109、110に対して圧抽の える前後進切換弁111が減圧弁112を介して る。

【0005】との減圧弁112は、クラッチ る係合タイミングをブレーキ103~106の よりも遅わせることにより、変速時に発 を緩和するためのものであり、変速操作 クラッチ109,110のうちの係合中の方から に抜き、この状態でブレーキ103~106に 油圧の給鍵を行い、これと同時に一時的 20 圧泊を減圧弁112を介して二つのクラッチ び供給して元の状態に戻すようにしてい 【0006】

> 【発明が解決しようとする課題】ところ Sを搭載したモータグレータ等のブレー・ ブレーキとパーキングブレーキとがあり、 中立位置にしてパーキングブレーキスイ 速機内部に設置してあるパーキングブレー ようになっている。そのため、パーキン れたまま走行することがあり、ブレーキ・ しまう慮があった。

> 【0007】また、坂道発進の際は、フィンチングペダルを踏み、パーキングブで変速レバーを1または2速に入れ、フらアクセルペダルへ足を踏み変え、インアクセルペダルの踏み加減を調整し、所態を作り出して行っていた。そのため、1しく、エンストさせたり車両を後退させあった。

[0008]

【課題を解決するための手段】前記課題。

(3)

子制御ユニットとを具えたダイレクトパワーシフトトラ ンスミッションにおいて、前記変速レバーにパーキング ブレーキと連動するパーキングレンジを設けると共に、 車両の発進状態を検出する発進状態検出手段を設け、か つ前記電子制御ユニットは前記発進状態検出手段からの 信号に基づいて前記パーキングブレーキの作動を副御す る機能が組み込まれていることを特徴とする。

[0009]

【作用】変速レバーにパーキングレンジを設けるため、 はなくなる。

【0010】また、変速レバーをパーキングレンジから **走行レンジへ入れ、アクセルペダルを踏み込むことで、** パーキングプレーキが自動解除されて発進可能となる。 [0011]

【実施例】本発明によるDPSの補圧制御装置をモータ グレーダに組み込んで前後進共に8段とした一実施例に おける制御系の概念を表す図1及び駆動系の概念を表す 図2に示すように、機関11のクランク輔12にダンバ 13を介して連結された変退機入力軸14には、後進用 20 太陽幽草15と前進用太陽幽草16とがそれぞれ一体的 に設けられており、後進用太陽歯車15と噛み合う後進 用遊星歯車17の後進用遊星キャリア18と変速機ケー ス19との間には、後進用クラッチ20が介装されてい る。又、前進用太陽歯車16と嚙み合う前進用避雇歯車 21の前進用遊星キャリア22には、後進用遊星歯車1 7と噛み合う後進用内歯歯車23と駆動歯車24とがそ れぞれ一体的に設けられている。更に、前進用遊星歯草 21と噛み合う前進用内函歯車25と前記変速機ケース 19との間には、前進用クラッチ26が介装されてい

【①①12】前記駆動歯車24に伝達歯草群27を介し て噛み合う入力歯車28が一体的に設けられた第四遊星 キャリア29には、中間軸30に設けられた第四太陽歯 車31と噛み合う第四遊星歯車32及び第三遊星歯車3 3がそれぞれ回転自在に取り付けられており、前記第四 遊量的車32と噛み合う第四内歯歯車34と変速機ケー ス19との間には、4・8 遠ブレーキ35 が介装されて いる。前記第三遊星歯草33は、第四太陽歯草31に隣 接して中間輪30に設けられた第三太陽歯車36と、こ 40 の第三遊星歯車33を聞む第三内歯歯車37とにそれぞ れ噛み合っており、第三内歯歯車37と変速機ケース1 9との間には、3・7速ブレーキ38が介装されてい る。又、前記第三内歯歯車37が一体に形成された第二 遊星キャリア39には、前記第三太陽歯車36に隣接し て中間軸30に設けられた第二太陽歯車40と噛み合う 第二遊園園車41が回転自在に設けられており、この第 二遊星歯草41を囲んで当該第二遊星歯草41と噛み合 う第二内歯歯車42と変速機ケース19との間には、2 ・6 遠ブレーキ43が介装されている。更に、前記第二 50 した変速機出力軸50の回転速度を検出する直遠センサ

内面面車42が一体に形成された第一遊星キャリア44 には、前記第二太陽歯草40に隣接して中間軸30に設 けられた第一太陽歯草45と嚙み合う第一遊星歯車46 が回転自在に設けられており、この第一遊園協車46を 聞んで当該第一遊星歯草46と嚙み合う第一内餡歯草4 7と変速機ケース19との間には、1・5速プレーキ4 8が介装されている。

【①①13】一方、出力率歯車49が一体的に形成され た変速機出力軸50には、高低切換用遊星キャリア51 パーキングブレーキをかけたまま草両が走行する不具合 10 が一体的に設けられており、この高低切換用避躍キャリ ア51には、第一太陽歯車45に隣接して中間軸30に 設けられた高低切換用太陽歯草52と噛み合う高低切換 用遊星歯車53が回転自在に取り付けられている。又、 この高低切換用遊星歯車53を聞んでこの高低切換用遊 星歯車53と噛み合う高低切換用内歯歯車54と変速機 ケース19との間には、低速用ブレーキ55が介続され ており、前記高低切換用遊星キャリア51と中間軸30 との間には、高速用ブレーキ56が介装されている。 【0014】摩擦係合要素である前記器クラッチ20。 26及びブレーキ35,38,43,48,55,56は それぞれ係合用ビストン装置やサーボ装置等を備えた抽 圧機器で構成されており、これらの係合状態は、変速機 入力軸14の先端部に設けられたポンプ駆動用歯車57 と噛み合う伝達歯車58を育する油ポンプ59から供給 される圧油により、後述する油圧制御装置60を介して 切り換えられる。この場合、本実施例では図示しないキ ャピン内に設けられた前後進切換レバー61の選択位置 と変速レバー62の位置と車両の運転状態とに基づき、 機関11の運転状態を制御する電子制御ユニット63か ちの指令によって、各クラッチ20,26及びプレーキ 35,38,43,48,55,56の係合状態が切り換え られ、所定の変速段が達成されるようになっている。 【()()15】つまり、変速操作が行われる場合には後進 用クラッチ20或いは前進用クラッチ26に供給されて いた圧油の油圧を一時的に低下させ、これによって機関 11のクランク軸12から駆動歯車24への駆動力の伝 達を遮断し、次いでブレーキ35.38.43.48.5 5,56のうちの所望のブレーキの係合操作と関放操作 とを行って、所定の変速段を達成した後、後進用クラッ チ20 取いは前進用クラッチ26 に対する供給油圧を再 び立ち上げ、機関11のクランク輪12の回転を徐々に 変速機出力軸5 ()に伝達するようにしている。 【0016】とのため、電子制御コニット(以下)とれ をECUと呼称する)63には、上述した前後進切換レ バー61の位置を検出する前後進切換スイッチ64から の倹出信号の他、機関11のクランク軸12の回転速度 を検出する機関回転速度センサ65からの検出信号と、 駆動歯車24の回転速度を検出するトランスファ回転速 度センサ66からの検出信号と、車両の走行速度に対応 67からの検出信号と、変速レバー62の位置を検出す るシフトポジションセンサ68からの検出信号と、アク セルペダル69の関度を検出するアクセル関度センサ7 ①からの検出信号とフットプレーキ97の踏み込み状態 を検出するフットブレーキスイッチ98からの検出信号 等が入力される。

【0017】本実施例における変速レバー62のセレク トバターンを表す図3に示すように、変速レバー62の 選択可能な変速位置として、P(駐車),N(中立),D (1速~4速自動変速)の他、手動操作によるアップシ フト用のUP及びダウンシフト用のDMの二つの変速位置が 前記Dレンジを挟んでその左右に設定されている。

【0018】又、変速レバー62の上端部には自動変速 モードと手動変速モードとを切り換える変速モード切換 スイッチ71 (図4及び図5参照)が取り付けられてお り、ECU63に接続するこの変速モード切換スイッチ 7.1を一回押すことによって変速モードが切り換わり、 二回押すことによって元の変速モードが選択されるよう 操作して手動変速モードを選択した場合、Dレンジにて 変速レバー62を前記UP位置か或いはDM位置にずらすこ とにより、現在の変速段に対してアップシフトとダウン シフトとが自由に切り換えられるようになっている。し かし、変速モード切換スイッチ71を操作して自動変速 モードを選択している場合には、変速レバー62をUP位 置やDM位置にずらしても、アップシフトやダウンシフト がなされず、Dレンジの1速~8速自動変速が保持され

【①①19】とのような本実施例における変速レバー6 2の断面構造を表す図4及びそのV-V矢視断面構造を 表す図5に示すように、シフトポジションセンサ68が 取り付けられたセンサブラケット72には、手動変速用 枢軸?3が一体的に接合され、この手動変速用枢軸73 の両端部は図示しないキャビン内に設けられた前後一対 の枢軸支持用プラケット74.75の下端部にそれぞれ 回転自在に取り付けられている。そして、変速レバー6 2がDレンジに位置している場合に、この変速レバー6 2を前記UP位置及びDW位置に対応して手動変速用枢軸7

【0020】前記変速レバー62の下端部は、手動変速 用枢軸73に対して直交するシフトポジションセンサ6 8のロータリ軸?6に一体的に連結され、このロータリ 軸?6を中心として前後にP,N,D,5,3の五つの旋回 位置を選択し得るようになっている。このため、変速レ バー62の移動を案内する変速レバーケース77の上板 78には、NレンジとDレンジとをつなぐ中間部分を図 3に示す如き直角に曲けた開口部79が形成されてお

口部80がこれと直交するように形成されている。 【0021】前記手動変速用枢軸73の直下には、Dレ ンジにおける変速レバー62の基準位置、即ち開口部7 9,80が交差する位置に変速レバー62が位置してい ることを検出する基準位置センサ81が固定され、更に この基準位置センサ81の左右両側には、D レンジにお ける変速レバー62のUP位置及びIM位置をそれぞれ検出 するアップシフトスイッチ82とダウンシフトスイッチ 83とが固定されている。又、手動変速用枢軸73の後 〈1 遠~8 速自勤変速〉、5 (1 遠~6 速自動変速)、3 10 端部に一体的に固定された左右に延びるばね支持アーム 84の両端部と後端側の前記枢軸支持用ブラケット75 の上端部とは、左右一対の引っ張りコイルばね85を介 して連絡されている。

【0022】従って、変速レバー62がDレンジに位置 している場合、運転者が変速レバー60に力を加えない 状態では、この変速レバー62は鴬に上述した基準位置 に保持されるようになっている。そして、運転者がこの 変速レバー62をUP位置或いはDu位置の何れかに操作す ることにより、センサブラケット71と一体のベース板 になっている。そして、変速モード切換スイッチ?1を 20 86の左右両端部がアップシフトスイッチ82か或いは ダウンシフトスイッチ83の何れかに当接し、変遠モー ド切換スイッチ?1の操作の如何にかかわらず、一段の アップシフト信号か或いはダウンシフト信号がECU6 3に出力される。そして、道転者がこの操作を複数回繰 り返すことにより、多段のアップシフト信号やダウンシ フト信号を任意に出力することができる。

【0023】なお、本実施例ではこの変速レバー62の 側方に前後進切換スイッチ64を組み込んだ前後進切換 レバー61が設けられており、これに伴って前記変速レ 30 バーケース 76 の上板 77 には、前後進切換レバー 61 の前後移動を案内する關口部87が形成され、この前後 造切換レバー61の位置をF(前進),N(中立).R (後進) のうちの何れかに選択することにより、車両の **走行方向が前後に切り換えられるようになっている。** 【①①24】このようにして、車両の前後進を切り換え る前後進切換レバー61を運転者が操作して車両の進行 方向を前後何れかに選択した状態で、変速レバー62を Dレンジや5レンジ、3レンジの何れかに選定すること により、所定の前進段か或いは後進段に切り換えること 3を中心に左右に揺動させることができるようになって 40 ができるようになっている。各変速段に対してそれぞれ クラッチ20,26及びブレーキ35.38.43.48. 55,56がどのように働くかについては、図6に示す 通りであり、図中の符号で○印は油圧作動によって係合 状態にあることを示す。

【0025】なお、本真餡倒では変速レバー62をPレ ンジに保持して車両を駐車状態にする場合、この変速レ バー62の操作に運動して駆動系の機械的な制動を行う ため、変速レバー62の操作に進動する図示しないアク チュエータを介して係合状態が切り換えられる機械式油 り、Dレンジの部分にはUP位置及びDM位置に対応する関 50 圧ブレーキ88が高低切換用遊屋キャリア51と家連機 (6)

には、インナスプール635が摺動自在に嵌合されてい

【10035】前記弁体631と制御スプール632の一端面 (図中、左側の端面)とで仕切られた副御袖室636に は、高ライン圧の圧袖が流れる主ライン袖路606の途中 から分岐する副御袖路637が連通しており、オリフィス6 38が設けられたこの制御油路637の途中には、インチン グペダル89の路み込み量に対応して当該制御油路637 内の油圧を低下させ得る非道電時閉塞型のインチング用 電磁弁639が介装されている。本実施例では、インチン グペダル89の踏み込み量に比例してインチング用電磁 **弁639に対する通常量のデューティ率を増大させるよう** にしており、このインチング用電磁弁539に対する通電 置のデューティ率と抽路からクラッチ20.26側に供 給される袖圧との関係は、図12に示すような特性を持

【0036】このため、外層面が一方の緋袖ボートEX。 に臨む制御スプール632とインチングスプール633の一進 面との間には、高ライン圧よりも小さなばね力を有する 圧縮コイルばね546が介装されており、弁体531の他端側 (図中、右側)とインナスプール635との間にも、この インナスプール535を制御スプール632の他端面に付勢す る圧縮コイルばね641が介装されている。又、インナス プール635の中央部には、弁体631の他端側とインチング スプール633の他端側とで囲まれた調圧抽室642に臨む抽 穴643が形成されている。この油穴643の一端側にはイン チングスプール633の一端側に形成された油穴644を介し て前記排油ボートEX、に連通し得る排油用油穴645が形成 され、又、この油穴643の途中にはインチングスプール6 33の中央部に形成された環状操634に臨む油穴646を介し 30 て前記入口ボート629か、或いは出口ボート630に連通し 得る調整用補穴647が形成されている。

【0037】従って、インチング用電磁弁639が非通電 状態で高ライン圧がそのまま制御油路637から制御油室6 36内に供給された状態では、図10に示すように副御ス プール632がインチングスプール633と共に弁体631の右 側に付勢され、インナスプール635は圧縮コイルばね641 のばね力によって制御スプール632の他端面に付勢され た状態となっている。この結果、上流側の低ライン抽路 615に接続する入口ボート629と、下流側の抽路620に接 続する出口ボート630とが環状潜634を介して連道状態に あり、低ライン油路616からの低ライン圧が油路620及び 前後進切換弁619を介してクラッチ20.26側に供給さ れる一方、調圧油室642内は抽穴643及び排油用油穴645、 袖穴644を介して绯油ボートEX。に連通した状態となって いる。

【0038】との状態から、運転者がインチングペダル 89を少し踏み込むと、インチング開度センザ90がそ の開度を検出してこれと対応するデューティ率の通電費 がECU63からインチング用電磁弁639に供給され、

オリフィス638よりも下流側の副御油路637内の圧油が排 出されて制御油室636内の油圧が低下する。そして、圧 縮コイルばね640,641のばね力により、インナスプール6 35の他端側に形成した環状のばね受け部648がインチン グスプール633の内層面に形成した段部649に当接するま で、副御スプール632とインナスプール635とが移動す る。この結果 調圧抽室542が油穴643及び調整用油穴64 7.油穴646を介して入口ボート629に連通状態となり、低 ライン圧が調圧油室642内にも供給されるが、ここまで 10 の説明が図12におけるa~bの領域の状態である。 【0039】ここから、更にインチングペダル89が踏 み込まれると、制御スプール632の一端面に付勢される 圧力よりも、インナスプール635の他端面に付勢される

圧力の方が高くなるため、この圧力バランスに応じてイ

ンチングスプール633も図11に示すように移動して図 12におけるc~dの領域が達成される。この結果、イ ンチングペダル89の踏み込み畳の変化に応じてインチ ングスプール633が入口ボート629を塞ぎ得る状態になる と同時に環状溝634を介して出口ボート630と徘徊ボート 20 EX。とが連通し得る状態となり、この図11に示す状態 から更にインチングペダル89を踏み込むことにより、 クラッチ20,26側に供給されていた圧油が前後道切 換弁519及び抽路620を介して排出される。このようにし て、インチングペダル89の踏み込み量に応じた半クラ ッチ状態からクラッチ20、26が完全に開放されるま での状態が図12におけるc~dの領域にて実現され

【0040】なお、前記主ライン補路606とバイバス値 路521とを接続するバイバス弁510は、変速初期にのみ主 ライン油路606からの高ライン圧をバイバス油路621.油 路620及び前後進切換弁619を介してクラッチ20,26 側に供給するようにした二位置切換弁の一種であり、変 速操作に伴ってECU63により通電状態が一定時間保 持される非通電時閉塞型のバイバス用電磁弁609によ り、図示しないスプールの一端に付勢されていた主ライ ン油路606から分岐するパイロット圧が低下し、これに 伴って主ライン油路606とバイバス油路621とが追通する よろになっている。

【0041】つまり、変速開始の信号によりクラッチ2 0.26に対する供給油圧を一時的に下げ、ブレーキ3 5,38,43,48,55,56に対する選択的な係合操 作と開放操作とを行った後、再び圧油をクラッチ20. 26側に供給してこれを係合させる際、バイパス用電磁 弁609が一定時間通電状態となり、主ライン油路606から の高ライン圧が一時的にバイバス油路621、油路620を介 して前後進切換弁619からそのままクラッチ20,26側 に供給される。この結果、クラッチ20,26の係合が 実際に始まるまでのがた詰めに要する時間が短端され、 変速終了までの時間を短くすることが可能となる。

50 【0042】従って、バイバス用電磁弁609に対する通

(7)

電時間は、クラッチ20,26側から変速開始に伴って 圧油を一時的に抜いた後、再び圧油を供給してこれを係 合させる場合、実際に係合が始まるまでのがた詰めに要 する時間に対応して設定すれば良い。

【0043】図7及びシーケンス弁602、圧力制御弁608、 減圧弁615の部分の拡大面積構造を表す図13に示すよ うに、前記シーケンス弁602は油路603に接続する入口ポ ート650と、主ライン油路606に接続する主出口ボート65 1と、主バイロット油路607に接続するバイロット出口ボ ート652とが形成され且つ両端部にそれぞれ前記袖溜め6 10 OLに返通する排油ボートEX、EX、を有する弁体653と、中 央部に環状操654を形成したスプール655と、このスプー ル655の一端側(図中、左側)に摺動自在に嵌合された プラグ656と、スプール655と弁体653との間に介装され てスプール655をプラグ656側に付勢する圧縮コイルばね 657とを具えたものである。スプール655とプラグ656と で囲まれた袖室658と環状操654とは、油穴659を介して 連通状態となっている。

【0044】従って、独路603から入口ボート650に高ラ イン圧が供給されない状態では、圧縮コイルばね657の ばね方によって、図示する如くスプール655が弁体653の 一端側に押し付けられ、主出口ボート651がスプール655 で塞がれた状態となっている。ここで、抽路603から入 ロボート650に高ライン圧が供給されると、環状達654を 介して入口ボート656に連通状態にあるバイロット出口 ボート652から高ライン圧が主バイロット油路607に供給 され、この主バイロット油路607からのパイロット圧が 高速・低速切換弁614,前後進切換弁619.1 ・5 速 - 3 ・ 7 速切換弁624,2 · 6 速 - 4 · 8 速切換弁628にそれぞ れ作用する。

【りり45】との状態から、夏に高ライン圧の圧油がと のシーケンス弁502に供給されるに従い、油穴659から油 室658内にも高ライン圧が供給されてスプール655は圧縮 コイルばね657のばね力に抗し、次第に弁体653の他端側 (図中、右側) に移動する。この結果、環状濃654を介 して入口ボート650と主出口ボート651とが進通する一 方、バイロット出口ボート652がスプール655により塞が れた状態となり。高ライン圧が主ライン抽路606から圧 力制御弁608側に供給される。

【0046】なお、袖室658内の圧袖がスプール655とプ 40 ラグ556との隙間を通って一方の排油ボートEX、から排出 されると、圧縮コイルばね657のばね力によって再びス プール655が押し戻され、入口ボート650とバイロット出 ロボート652とが連通状態となる。

【0047】前記圧力制御弁608は、変速時におけるブ レーキ35,38,43,48,55,56及びクラッチ2 0,26に対する供給油圧を低圧から次算に高圧に漸増 させるためのものであり、主ライン油路606に接続する 入口ボート660及び高ライン油路611に接続する出口ボー ト661及び前記袖褶め601に連通する排油ボートEXを有 50 中、左側)に付勢する圧縮コイルばね681とを具えたも

する弁体652と、これら入口ボート660及び出口ボート66 1に連通し得る環状落563が中央部に形成されたスプール 664と、このスプール564よりも外径の太いピストン655 と、これらピストン655とスプール654との間に介装され た圧縮コイルばね666とを具えたものである。又、スプ ール664には、このスプール664の一端側に関口する抽室 667が形成され、この油室667と環状溝663とは油穴668を 介して連通状態となっている。そして、弁体662の他端 側とビストン665とで仕切られた調圧室669は、途中にオ リフィス670を設けた調圧抽路571を介して高ライン抽路 611に接続している。

【10048】ととで、変速操作の際に調圧補路671内の 圧泊を急速に排出し、ピストン665を迅速に図13の状 態に戻し、高ライン抽路611から供給される圧抽の抽圧 を最低の状態に移行させるため、調圧油路671から分岐 する排袖路672の途中には、図示しないスプールの両側 に高ライン油路611及び調圧油路671からのバイロット圧 を作用させた切換弁673が介装されている。そして、調 圧迫路671からのパイロット圧を導くパイロット抽路674 20 の途中には、変速時における調圧抽路571内の抽圧の立 ち上がりをデューティ制御する非通電時間塞型の電磁弁 675が設けられている。

【0049】従って、図13に示す状態において変速繰 作が開始されると、ブレーキ35,38,43,48,5 5,56の係合状態にあるものから圧油が排出されるた め、これに伴ってパイロット抽路674と反対側のパイロ ット圧が一時的に低下し、切換弁673の位置が切り換わ って調圧室669の圧迫が調圧抽路671から排抽路672を介 して排出される。これにより、ピストン655が弁体662の 他端側に迅速に変位し、油圧が低下した高ライン油路61 30 1を介して高ライン圧の圧油が主ライン油路606から供給 され始めるため、パイロット油路674と反対側のパイロ ット圧が再び上昇し、切換弁673の位置が図7に示す元 の状態に切り換わる。そして、調圧油路671及び調圧室6 69の油圧が上昇し、ピストン655が圧縮コイルばね666 のばね力に抗して弁体662の一端側に押圧され、クラッ チ20,26及びブレーキ35,38,43,48,55,5 6に対する供給油圧が次第に上昇して行く。

【0050】との時、電磁弁675に対する通電状態をデ ューティ制御することにより、クラッチ20.26及び ブレーキ35,38,43,48,55,56に対する供給 油圧の上昇割合を緩やかに修正することが可能となり、 ショックのほとんどない変速操作を実現できる。

【0051】前記減圧弁615は、高ライン油路611を跨ぐ 貫通ポート676及び低ライン抽路616に接続する出口ポー ト677及び前記袖溜め601に連通する排油ボートEXが形 成された弁体678と、この弁体678内を摺動し且つ貫通ボ ート576と対向する環状操679が外国面に形成されたスプ ール680と、このスプール680を弁体678の一端側(図

のである。そして、弁体678の一端側とスプール680との間に形成された制御袖室682には、圧力制御弁608とこの減圧弁615との間の高ライン袖路611から分岐する制御袖路683が追通している。又、弁体678の他端側とスプール680との間には、スプール680の他端側に形成された袖穴684を介して前記出口ボート677と連通し得る調圧室685が形成されている。

13

【0052】従って、図13に示す状態において高ライン協路611及び制御協路83から貫通ポート676及び制御 1063からの 抽室682内に高ライン圧が供給されると、スプール680は 10 算出される。その高ライン圧の受圧面積差により、圧縮コイルばね68 [0057] 1のばね力に抗して弁体678の他場側へ移動し、貫通ポート676と出口ボート677とが追通する。これにより、高ライン店路611からの高ライン圧が低ライン由路616に供給 の場合、先にされ、見にこの高ライン圧が拡充684から調圧室689内に 5億72を開放 5億672を開放 5億672を開放 5億0、迅速に

【0053】この時、緋油ボートEXはスプール680で 塞がれた状態となっており、調圧室685の油圧と圧縮コイルばね681のばね力とで再びスプール680は弁体678の一端側に押し戻される。この結果、調圧室685が緋油ボートEXと連通して低ライン抽路616の油圧が低下する。このようにして、スプール680が弁体678内を往復動し、低ライン油路616次供給される圧油が低ライン圧に調圧される。

【0054】前記変速レバー62がPレンジに選択され た場合、中立用電磁弁612のみが通電状態となり、全て のブレーキ35,38,43,48,55,56から圧油が 排出され、前進用クラッチ26のみ係合可能な状態とな る。しかし、この場合には高速・低速切換弁614と制御 独路583とを接続する油路686を介して副御袖室582内の 圧油が排油されるため、減圧弁615のスプール685が図7 及び図13に示す状態となる。そして、前進用クラッチ 26に供給されていた圧油が抽路620,インチング弁617、 低ライン油路616を介して減圧弁615の排油ポートEXか ら排油され、結果として前進用クラッチ26も実質的に 関放状態となり、変速機入力軸 1.4 から駆動歯車2.4 側 へは駆動力が伝達されない中立状態が実現される。一 方、このPレンジではECU63からの信号により機械 式油圧プレーキ88が図示しないアクチュエータにより 束している。

【0055】又、前記変速レバー62がNレンジに選択された場合、Pレンジの場合と同様に、中立用電磁発612のみが通電状態となり、全てのブレーキ35,38,43,48,55,56から圧結が排出され、前進用クラッチ26のみ係合可能な状態となるが、前進用クラッチ26も実質的に開放状態となり、変速機入力軸14から駆動曲車24側へは駆動力が伝達されない中立状態が実現される。この場合、当然のことながら機械式油圧ブレーキ88は関放状態となっている。

14 【0056】前記変速レバー62がDレンジに選択された場合、ECU63は車速センサ67及びアクセル開度センサ70からの検出信号に基づき、予めECU63内に記憶されたROM中の図14に示す如きマップから現在の運転状態に最適な変速段を読み取り、これが現在の変速段と一致していない場合には、以下に説明する変速操作を自動的に行う。この場合、現在の変速段は変速用の各電磁弁612,613,618,622,623,626,627に対するECU63からの出力信号に基づき、このECU63内にて算出される。

【① 0 5 7 】即ち、変速開始の信号が出力されると、これに対応する変速用の各電磁弁612,613,618,622,623,62 6,627に対する通電状態が選択的に切り換えられる。との場合、先にも述べたように切換弁673が一時的に排油器672を開放して圧力制御弁608のピストン665を図中、古側へ迅速に移動させるため、変速開始直後における高ライン抽路611の高ライン圧は最低状態にまで下がっており、この状態から高ライン圧が電磁弁675のデューティを伴って緩やかに立ち上がって行き、変速ショックの20 ほとんどない常らかな変速操作が行われる。

【0058】との時、高ライン圧の立ち上がりと並行してバイバス用電磁弁60%により、バイバス弁610が一時的に主ライン抽路60%とバイバス抽路621とを連通させる。この結果、高ライン圧が抽路620から前後進切換弁619を介してクラッチ20,26側に供給され、そのがた詰めが迅速に行われて低ライン圧による係合媒作が行われても、変速完了までの時間を短くすることができる。

【0059】なお、前記図14に示す変速マップはアクセルペダル69の踏み込み量に対して低速側の変速段を 30 保持して機関11の駆動力を引き出すパワーモードのマップであるが、本実施例ではこの他にアクセルペダル6 9の踏み込み量に対し高速側の変速段に移行し易くして 燃料の節約を可能とした図示しないエコノミーモードの 変速マップも有している。このため、図示しないキャビ ン内には、パワーモードとエコノミーモードとの切り換えを選択し得る燃費モード切換スイッチ91が設けられ、この燃費モード切換スイッチ91からの検出信号が ECU63に出力されるようになっている。

【0061】又、図14に示す変速マップから明らかなように、本実施例ではDレンジや5レンジ、3レンジでの自動変速の際には、変速比が2速及び4速に非常に接近している3速の変速段への変速操作がなされず、2速と4速との間でいわゆる飛び越し変速が自動的に行われる3ようになっている。

【0062】前記変速レバー62がDレンジに選択され ている自動変速モードの状態から変速モード切換スイッ チアーを一回操作した場合、運転者が任意に希望する手 動の変速モードとなって、現在の変速段がそのまま保持 される。そして、変速レバー62を例えばUP位置に一回 操作すると、善導位置センサ81からの出力信号がオフ となると共にアップシフトスイッチ82からの出力信号 がオンとなり、これに対応してECU63は変速段が一 つ繰り上がるアップシフトの変速操作を行うが、この変 合と同じようにしてなされる。

15

【①①63】なお、高速の変速段から低速の変速段に変 速する際、例えば8速から変速レバー62を1州位置に続 けて五回媒作して3速への急激なダウンシフトを希望し た場合、このまま変速を行うと機関回転速度が危険速度 を越える虞があるような場合には、機関回転速度が安全 な回転速度に低下するまで変速が開始されないようにな っている。同様に、前後進切換レバー61を操作して草 両の走行方向を切り換えるような場合には、直返センサ 67からの検出信号に基づき、車両が完全に停止するま 20 で変速操作がなされないようになっており、これはDレ ンジや5レンジ或いは3レンジを選択した自動変速の場 台でも同じである。

【0064】前記変速レバー62が5レンジに選択され た場合、車速センサ67及びアクセル開度センサ70か ちの検出信号に基づき、図14取いは図示しないエコノ ミーモードの変速マップに従って変速操作が自動的にな されるが、この5レンジでは6速以上の高速段がすべて 6 遠の変速段にクリップされ、7 速以上の高速段へは変 速しないようになっている。この場合にも、Dレンジと 30 -同様に3速の変速段は選択されず、2速と4速との間で 飛び越し変速が自動的に行われる。

【0065】同様に、変速レバー62が3レンジに選択 された場合、上述した5レンジの場合と全く同様に、車 速センサ67及びアクセル開度センサ70からの鈴出信 号に基づき、図14取いは図示しないエコノミーモード の変速マップに従って変速操作が自動的になされるが、 この3レンジでは4速以上の高速段がすべて4速の変速 段にクリップされ、5速以上の高速段へは変速しないよ 様に3速の変速段は選択されず、2速と4速との間で飛 び越し変速が自動的に行われる。

【①①66】とのような変速操作の処理の流れを表す図 15に示すように、図示しないイグニッションキースイ ッチのオン操作に伴い、まずSlのステップにて機関1 1の運転状態の副御や変速副御のための各種初期値をセ ットし、S2のステップにて亘速センサ67からの検出 信号に基づいて車速を算出する一方。アクセル開度セン サ7.0からの検出信号に基づいてアクセル関度を算出す る。

【0067】次いで、S3のステップにて前後進切換ス イッチ61,シフトポジションセンサ68,燃費モード切 換スイッチ91の選択位置をそれぞれ検出し、高遠・低 速切换弁614,前後進切換弁619、1 · 5 速 - 3 · 7 速切換 弁624,2・6 速 - 4・8 速切換弁628に対する出力信号 に基づいて現在の変速段をS4のステップにて算出す

【0068】そして、55のステップにてこれらの情報 を運転状態表示装置92に出力し、86のステップにて 速操作自体は、先に説明したDレンジでの変速操作の場 10 ECU63内での演算ミスや異常等を検出し、異常が発 見された場合にはこれを運転状態表示装置92に出力す

> 【①069】しかる後、車速情報及びアクセル開度情報 と、燃費モード切換スイッチ91により選択された図1 4或いは図示しないエコノミーモードの変速マップとを S?のステップにて比較し、シフトポジションセンサ6 8での変速レバー62の位置に対して理想的な変速タイ ミングを算出する。そして、これをS8のステップにて 袖圧制御装置60に出力し、所定の変遠操作を行ってい

> 【0070】以上のS1からS8までのステップを図示 しないイグニッションキースイッチがオフ状態となるま で、本システムの制御サイクル毎(例えば、15ミリ秒 毎) に繰り返して行う。

> 【0071】そして、本実施例では、前記ECU63が 前述した通常発進制御と後述するパーキングブレーキ発 **造制御の二通りの発造制御を行うようになっている。**

> 【10072】即ち、発進制御のフローチャートを示す図 16のように、ステップS,でシフトポジションセンサ 68からの信号で変速レバー62が走行レンジに切り換 ったか否かを判断し、切り換った場合はステップS」で 機械式油圧ブレーキ (パーキングブレーキ) 88が作動 中であるか否かを判断する。作動中であれば、ステップ S,でパーキングブレーキ発進副御を行い。作動中でな ければステップS」で通常発進副御が行われるのであ

【0073】パーキングブレーキ発進副御は、図17の 制御プロック図でも解るように、発進状態検出手段とし ての、パーキングプレーキ88が作動中で、変速レバー うになっている。この場合も、Dレンジや5レンジと同(4) 62が走行レンジに切り換り、さちにはアクセルベダル 69が踏み込まれ、しかも機関回転速度センザ65から のエンジン回転数が例えば100 r/mm以上降下した 場合に、始めてパーキングブレーキ88へ解除信号を出 力するのである。

> 【0074】このように、機関11の駆動力が駆動系に 十分伝達されて発進できる条件がそろった時にパーキン グプレーキ88が解除されるので、エンストが回避され ると共に、特に坂道発道の際に車両が後退することが無 くなる。

50 【0075】また、図示しない発道タイマ(これば、変

18

速レバー62がNレンジから走行レンジに切り換った時にカウントするタイマである)が例えば1.5秒以上経った時や車速センサ67が例えば0.5km/h以上を検出した時や変速モード切換スイッチ71が手動変速モードである場合やフットブレーキスイッチ98がオンの時やインチング開度センサ90が出力している時は、パーキングブレーキ88を作動させる必要がないので、ECU63は無条件でパーキングブレーキ88へ解除信号を出力する。

17

【0076】エンジン回転敷が例えば100 r/mn以上降下したか否かは図18のフローチャートに従って判断される。

【0077】即ち、ステップS、で例えば10コのバッファメモリに記憶されたデータ(エンジン回転数)を順次となりにシフトして第1番目のバッファメモリを開けると共に第10番目のバッファメモリのデータをすてる。次に、ステップS」で第1番目のバッファメモリに新しいデータをセットした後、ステップS」で平滑処理を行う。

【0078】次に、ステップS,で平滑処理された数値 が基準値を越えているか否かを判断し、越えていればス テップS,で基準値をセットし、次いでステップS。でエ ンジン回転数略下フラグをリセットする。

【0079】一方、基準を越えていなければ、ステップ S,で基準値から100 r/mm以上降下したか否かを判 断し、降下していればステップS。でエンジン回転数降 下フラグをセットするのである。一方、降下していなけ ればステップS。へ戻ってエンジン回転数降下フラグを リセットする。

【0080】また、前記エンジン回転数平滑処理は、図 30 断面図である。 19の(a)に示すように、10コのバッファメモリの うち最大値と最小値と全ての値を加算した値とをメモリ A、B、Cとして別に記憶しておき、その後各メモリ A、B、Cの値を図19の(b)の式に当てはめること [図7]図8とで行われる。 例を表す袖圧図

【① 0 8 1 】なお、前記エンジン回転数平滑処理は、上記方法に限らず他の方法で行っても良いことは言う迄もない。

【① 0 8 2 】また、本実施例ではECU 6 3 が故障した 場合に強制的に手動変速操作を可能とする非常用電子制 御装置 9 3 が設けられており、この非常用電子制御装置 9 3 にはECU 6 3 及び非常用電子制御装置 9 3 のうち の何れか一方を作動させるための電源切換スイッチ 9 4 と、前進 2 速及び中立及び後進 2 速の変速段を前後進切 り換えスイッチ及び変速レバー 6 2 の操作を行うことな く実現し得る緊急脱出用の F2 (前進 2 速), N (中 立), R2 (後進 2 遠)のポジションを選択し得るポン ション切換スイッチ 9 5 とがそれぞれ組み付けられてい る。

【0083】従って、電源切換スイッチ94を操作して 50 クセル関度と変速段との関係を表す変速マップである。

ECU63の作動を選択した場合には、電源96とECU63とが電気的に接続される一方、非常用電子制御装置93への給電が運断され、上述した通常の変速操作が可能となる。

【0084】ECU63が何らかの原因で正常に働かなくなった場合。このECU63に異常が発生した旨、運転情報表示装置92に表示されるので、運転者はこの情報に基づいて電源切換スイッチ94を操作する。これにより、非常用電子制御装置93の作動が選択されて電源96と非常用電子制御装置93とが電気的に接続される一方。ECU63への給電が運動され、ボジション切換スイッチ95の位置に対応する変速段が抽圧制御装置60を介して達成される。

[0085]

【発明の効果】以上説明したように本発明によれば、変速レバーをパーキングレンジから走行レンジへ入れた時の発進の場合は未だパーキングブレーキが作動し、発進できる条件がそろった時にパーキングブレーキが自動解除するようにしたので、ブレーキの焼き付きが防止できると共に特に坂道発進が容易となってエンストや車両の後退等が未然に回避できる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明によるDPSの袖圧制御装置を前後造と も8段としてモータグレーダに搭載した一実施例の制御 ブロック図である。

【図2】本実施例における駆動系の概念図である。

【図3】本実施例における変速レバーのセレクトバター ンを表す模式図である。

【図4】本実施例の変速レバーの部分の機略構造を表す 断面図である。

【図5】図4におけるV-V矢視断面図である。

【図6】本実施例における摩擦係合要素の係合状態と各 変速段との関係を表す作動エレメント図である。

【図?】図8と共に本実施例における油圧制御装置の一例を表す油圧回路図である。

【図8】図7と共に本実施例における油圧制御装置の一例を表す油圧回路図である。

【図9】本実施例における変速用の電磁弁の係合状態と 各変速段との関係を衰す作動エレメント図である。

場合に強制的に手動変速操作を可能とする非常用電子制 40 【図10】図11と共に本実施例におけるインテング弁 御装置93が設けられており、この非常用電子制制装置 の部分の拡大断面を表す動作原理図である。

【図11】図10と共に本実施例におけるインチング弁の部分の拡大断面を表す動作原理図である。

【図12】本実施例におけるインチング弁に付設された 電磁弁のデューティ率とクラッチの係合袖圧との関係を 表すグラフである。

【図13】本実施例におけるシーケンス弁及び圧力制御 弁及び減圧弁の部分の拡大抽出した断面図である。

【図】4】本実施例におけるパワーモードでの車速とアクセル関係と外道段との既係を完まが過ご。 マッカス

(11)

20

19 【図15】本東施例における主要部分の処理の流れを表 **ずフローチャートである。**

【図16】本実施例における発造制御のフローチャート である。

【図17】本実能例におけるパーキングブレーキ発造制 御の副御ブロック図である。

【図18】本実施例におけるエンジン回転数100 r/ mn以上降下判断のプローチャートである。

【図19】本実施例におけるエンジン回転数平滑処理の 説明図である。

【図20】従来のDPSの油圧制御装置の概念を表す抽 圧回路図である。

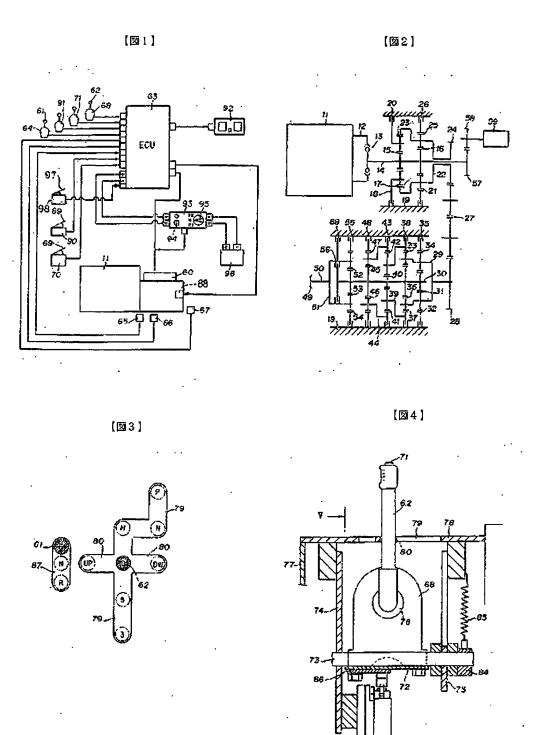
【符号の説明】

11は機関、12はクランク軸、13はダンパ、14は 変退機入力軸。15は後進用太陽歯車。16は前進用太 院歯車、17は後進用遊星歯車、18は後進用遊星キャ リア、19は変速機ケース、20は後進用クラッチ、2 1は前進用遊星歯車、22は前進用遊星キャリア、23 は後進用内歯歯車、24は駆動歯車、25は前進用内歯 歯車、26は前進用クラッチ、27は任達歯草群、28 は入力歯草、29は第四遊星キャリア、30は中間軸、 31は第四太陽歯車、32は第四遊星歯車、33は第三 遊星歯草、34は第四内歯車、35は4・8速ブレー キ. 36は第三太陽歯車、37は第三内歯歯車、38は 3・7速ブレーキ、39は第二遊屋キャリア、40は第 二太陽歯車、41は第二遊星歯車、42は第二内歯歯 車、43は2・6速ブレーキ、44は第一遊屋キャリ ア. 45は第一太陽歯車. 46は第一遊星歯車. 47は 第一内歯歯車、48は1・5速ブレーキ、49は出力傘 歯車、50は変速機出力軸、51は高低切換用避星キャ リア、52は高低切換用太陽歯草、53は高低切換用遊 星歯車、54は高低切換用内歯歯車、55は低速用ブレ ーキ、56は高速用ブレーキ、57はポンプ駆動用歯 車、5.8は伝達歯車、5.9は油ポンプ、6.0は油圧制御 装置、61は前後進切換レバー、62は変速レバー、6 3はECU(電子制御ユニット)、64は前後進切換え イッチ、65は機関回転速度センサ、66はトランスフ ァ回転速度センサ、67は車速センサ、68はシフトボ ジションセンサ、69はアクセルペダル、70はアクセ ル開度センサ. 71は変速を一下切換スイッチ. 72は 40 は調圧室、686は抽路、EX, EX, は排油ボート、E X は排 センサブラケット、73は手動変速用観輪、74,75 は枢軸支持用プラケット、76はロータリ軸、77は変

速レバーケース、78は上板、79,80は開口部、8 1は基準位置センサ、82はアップシフトスイッチ、8 3はダウンシフトスイッチ、84はばね支持アーム、8 5は引っ張りコイルばね、86はベース板、87は関口 部、88は機械式油圧プレーキ、89はインチングペダ ル、90はインチング開度センサ、91は蒸費モード切 換スイッチ、92は運転状態表示装置、93は非常用電 子副御装置、94は電源切換スイッチ、95はポジショ ン切換スイッチ、96は電源、97はフットプレーキ、 10 98はフットプレーキスイッチである。又、601は抽摺 め、602はシーケンス弁、603は抽路、604はリリーフ 弁. 605は調圧抽路. 606は主ライン油路、607は主バイ ロット抽路、608は圧力制御弁、609はバイバス用電磁 弁、610はバイパス弁、611は高ライン油路、612は中立 用電磁弁、613は低速用電磁弁 614は高速・低速切換 弁、615は減圧弁、616は低ライン抽路、617はインチン グ弁 618は後進用電磁弁、619は前後進切換弁 620と 袖路 621はバイバス油路、622は3・7速用電磁弁、62 3は1・5 退用電磁弁。624は1・5 速 - 3・7 速切換 弁. 625は分岐高ライン抽路、626は4・8速用電磁弁、 627は2・6速用電磁弁、628は2・6速-4・8速切換 弁. 629は入口ボート、630は出口ボート、631は弁体、6 32は副御スプール、633はインチングスプール、634は環 状溝. 635はインナスプール、636は副御袖室、637は制 御油路、638はオリフィス、639はインチング用電磁弁、 640は圧縮コイルばね、641は圧縮コイルばね、642は調 圧油室、643は抽穴、644は油穴、645は排油用油穴、646 は油穴、647は調整用油穴、648はばね受け部、649は段 部、650は入口ボート、651は主出口ボート、652はバイ ロット出口ボート、653は弁体、654は環状薄、655はス プール、656はプラグ、657は圧縮コイルはね、658は油 室、659は油穴、660は入口ボート、661は高ライン油 路、662は弁体、663は環状潜、664はスプール、665はピ ストン、666は圧縮コイルばね、667は油室、668は抽 穴、669は調圧室、670はオリフィス、671は調圧抽路、6 72は排袖路、573は切換弁、674はパイロット油路、675 は電磁弁、676は頁通ボート、677は出口ボート、678は **弁体、679は環状操、680とスプール、681は圧縮コイル** ばね. 682は制御袖室. 683は制御袖路. 684は袖穴、585

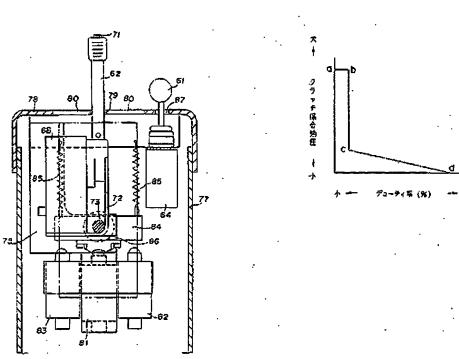
抽ポートである。

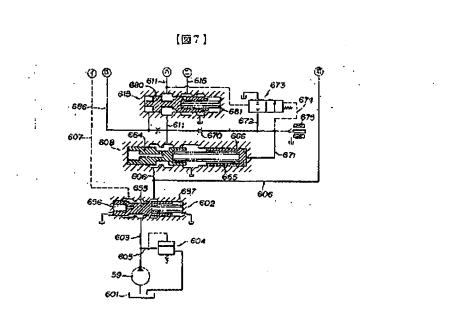
(12) 特闘平6-137415



(13) 特闘平6-137415







(14)

特関平6-137415

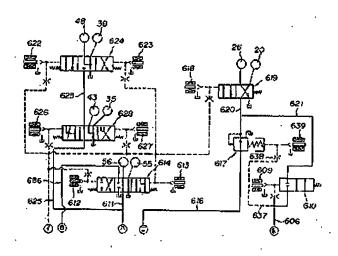
[図6]

		前進用クラッチ	後進服クラッチ	1・5速プレーキ	2・6速ブレーキ	3・7速プレーキ	4・8速プレーキ	低速用プレーキ	高速用プレーキ
	斑 斑	0		0				0	
***	第2選	0			0			0	
前	第3速	0				0		0	
進	第4速	0					0	0	
''''	第5速	0		0					0
	·第6速	0			0				0
[第7速	0				0	,		0
	第8速	0					0		0
	第1速		0	0				0	
	第2速		0		0			0	
後	第3遠		0			0		0	
	第4遼		0				0	0	
進	第5遠		0	0					0
	第6速		0		0				0
	第7速		0			0			Ō
	第8速		0		7		0		0
中立(駐車)		0							

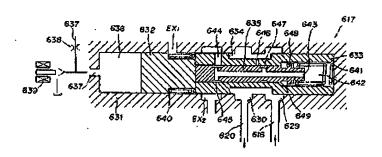
(15)

特闘平6-137415

[図8]



[210]



(16)

特闘平6-137415

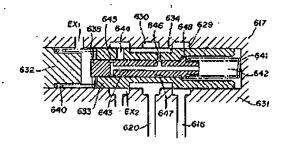
[図9]

		中立電局 報 弁 612	廷 遠 電 報 年 613	3·7诺 622	1 市電磁弁 623	4·8级 626	2. 后便破弃 62.7	後 置 昭 時 618
	第1逐				0			
薊	第2遠		000				0	
	第3遠		0	0				
	第4遠		0			0		
	第5遠				0			
遊	第6遠						0	_
\ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \	第7速			0				
	第8速					0		
	第1返		0		0			0
後	第2逡		0				0	0
isc.	第3返		0	0				0
	第4速		0			0		0
	第5速			_	0			0
進	第6速						0	0
	第7速			0				0000000
	第8速					0		0
中立	中立(駐車)							· .

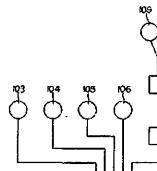
(17)

特関平6-137415

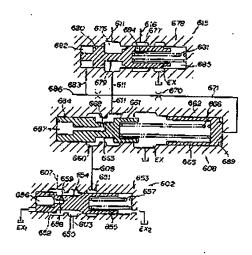
[図11]

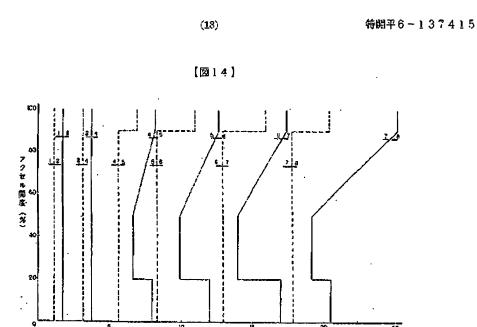


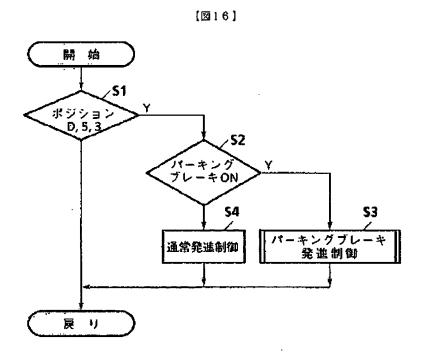




[20]



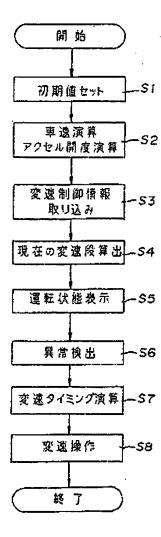




(19)

特関平6-137415

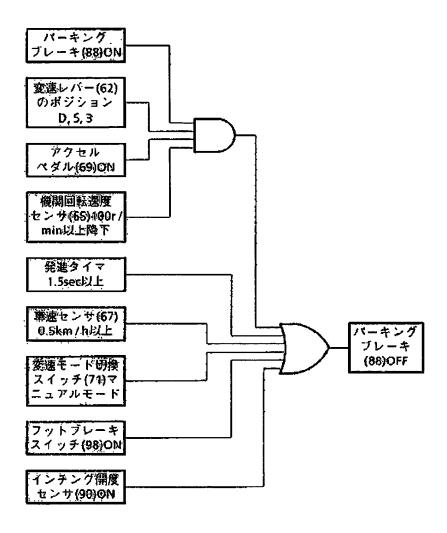
[図15]



(20)

特関平6-137415

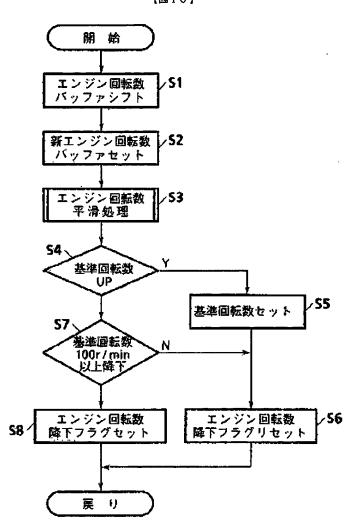
【図17】



(21)

特闘平6-137415

[図18]

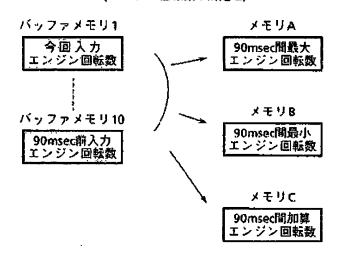


(22)

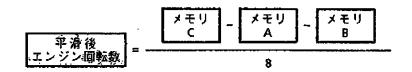
特闘平6-137415

[図19]

(a) (エンジン回転数平滑処理)



(b)



フロントページの続き

(72)発明者 増子 幸宏

神奈川県相模原市田名3000番地 エム・エ イチ・アイさがみハイテック株式会社内

(72)発明者 島田 栄彦

神奈川県相模原市田名3000香地 エム・エ イチ・アイさがみハイテック株式会社内